

8. 학사논문 지도교수: 박 찬 국

- 8-1. 카메라를 이용한 자율주행자동차의 움직임 추정 연구
- 8-2. 쿼드로터의 호버링 제어를 위한 자세결정 연구
- 8-3. 유도미사일의 정밀타격을 위한 지형정보 기반 항법 연구
- 8-4. 스마트폰을 이용한 자세측정 모듈 설계
- 8-5. 보행자의 실시간 보행항법 시스템을 위한 보폭추정
알고리즘 설계
- 8-6. 도심을 비행하는 멀티로터를 위한 3D 지리정보 기반 항법

실험실: 항법전자 시스템 연구실 NESL(Navigation & Electronic System Lab.)

연구실 홈페이지: <http://nesl.snu.ac.kr>

지도교수 연락처: (02) 880-1675, E-mail: chanpark@snu.ac.kr

대표조교: 최성혁(02) 880-1732, E-mail: shchoi224@snu.ac.kr

8-1. 카메라를 이용한 자율주행자동차의 움직임 추정 연구

- 자율주행자동차는 운전자의 개입 없이 스스로 운행이 가능한 자동차를 의미한다. 자율주행을 위해서는 목적지로 가기 위한 경로를 설정하는 유도 기술, 현재 위치를 정확하게 파악하는 항법 기술, 이에 따른 적절한 운행을 위한 제어 기술이 필요하며, 장애물 판별 및 회피 기술 등의 기술 또한 확보되어야 한다.
- 본 연구에서는 차량을 원하는 위치로 이동시키기 위해 반드시 필요한 정보인 현재 위치 및 자세를 추정하기 위하여, 카메라를 이용한 차량의 움직임 추정 연구를 목표로 한다. 카메라로 촬영한 영상에는 풍부한 시각 정보를 포함되어 있고, 이 중 실제로는 정지해 있는 물체가 연속된 영상에서는 움직이는 것처럼 보이기 때문에, 이로부터 차량의 움직임을 역추적할 수 있다.
- 카메라를 이용하여 움직임을 추정하는 방법은 크게 한 대의 카메라를 이용한 방법과 두 대 이상의 카메라를 이용한 방법으로 나눌 수 있다. 한 대의 카메라만 사용할 경우에는 사물의 깊이 정보를 얻을 수 없어 6 자유도의 움직임을 모두 추정하지는 못한다. 본 연구에서는 두 대의 카메라를 이용해 6 자유도, 즉 위치와 자세를 모두 추정하는 기법을 구현하는 것을 목표로 하며, 대표적인 실제 차량운행 데이터인 KITTI 데이터셋에 영상항법을 적용한 결과를 제공된 실측 데이터와 비교한다.



Fig. 1 KITTI 데이터셋의 차량 센서 구성



Fig. 2 연속된 영상 속 물체의 움직임

8-2. 쿼드로터의 호버링 제어를 위한 자세결정 연구

- 쿼드로터는 네 개의 로터(회전날개)를 이용해 뜨고 추진하는 멀티콥터를 의미하고, 각 로터는 연직 아래를 향해 있으며 두 개는 시계 방향으로 나머지 두 개는 반시계 방향으로 회전한다. 이들 로터의 회전 속도를 조절함으로써 쿼드콥터의 자세를 제어할 수 있고 원하는 위치로 유도 할 수 있다.

- 본 연구에서는 쿼드로터를 원하는 위치에 이동시키는데 필요한 중요한 정보 중의 하나인 쿼드로터의 자세를 측정하기 위하여 관성센서와 GPS를 이용한 알고리즘 구현을 목표로 한다. 관성센서는 가속도계와 자이로스코프와 같은 관성력을 측정하는 센서를 의미하며 가속도계는 쿼드로터의 가속도를 측정하고 자이로스코프는 쿼드로터의 각속도를 측정하는데 쓰인다. GPS는 지상, 해양, 항공분야의 항법과 이동통신망, 전력망, 금융기관 등의 시각동기에 쓰이는 위치, 속도, 시각 정보를 제공하며 두 개 이상의 GPS 안테나를 이용하여 쿼드로터의 자세를 계산할 수 있다.

- GPS를 이용하여 쿼드로터의 자세를 구하는 원리는 두 개 이상의 GPS 안테나를 쿼드로터에 부착하고 상대위치 결정기법을 이용하여 안테나 사이의 기저선 벡터를 구하는 것으로 시작한다. 그런 다음 구한 기저선 벡터와 초기의 기저선 벡터를 비교함으로써 쿼드로터의 자세를 계산할 수 있다. 즉, 두 벡터의 관계로 도출된 자세는 좌표변환행렬을 구함으로써 결정되며, 좌표변환행렬은 직접 구하는 방법, 최소자승법을 이용하는 방법 및 최적화 기법을 통해서 계산할 수 있다. 본 연구에서는 이러한 기법들의 성능분석을 진행하며 효과적인 쿼드로터 자세 계산 방식을 도출한다.



Fig. 3 쿼드로터 (Parrot 사의 AR drone2.0)



Fig. 4 쿼드로터의 다양한 탑재장비

8-3. 유도미사일의 정밀타격을 위한 지형정보 기반 항법 연구

- 항법은 비행체(유도미사일)의 위치를 파악하는 기술로써, 현재의 위치를 파악할 수 있어야 원하는 목표지점으로의 제어입력이 가능하기 때문에 정밀한 비행(목표 타격)을 위해 매우 중요한 기술이라 할 수 있다. 전통적으로 항법은 관성항법시스템(INS: Inertial Navigation System)을 이용하여 수행되어 왔다. INS는 가속도계와 자이로로 이루어진 관성 센서(IMU: Inertial Measurement Unit)를 이용하여 비행체(유도미사일)의 위치, 속도, 자세를 추정하는 방법이다. 그러나 센서가 포함하고 있는 오차요소에 의해 항법정보가 발산하는 특징이 있기 때문에, 다른 센서와 결합하여 이러한 단점을 보완하는 보정항법에 대한 연구가 진행되어 왔다. 이러한 보정항법 중 가장 대표적이고 널리 사용되는 방법은 GPS 기술과 INS를 결합한 GPS/INS 결합항법이 있다. 그러나 최근 GPS의 구조가 잘 알려지고 이로 인해 GPS jamming, spoofing 등에 대한 연구가 진행되면서 GPS 정보를 믿을 수 없는 상황을 고려하기 시작하였다.
- 이에 따라 외부 시스템의 도움 없이 비행체가 장시간, 정밀항법을 수행할 수 있는 항법시스템에 대한 요구가 대두되기 시작하였다. 이 중 한 가지 방법으로 지형고도를 활용하는 지형참조항법이 있다. 지형참조항법은 비행 중 측정된 지형고도와 비행체에 미리 저장되어 있는 지형고도 데이터베이스를 비교함으로써 현재 비행체의 위치를 추정하는 방식이다. 지형참조항법은 측정된 데이터의 처리 방식에 따라 순차처리 방식과 일괄처리 방식으로 나눌 수 있다. 순차처리 방식은 데이터를 획득하는 매 순간마다 필터 알고리즘을 활용하여 현재 위치를 추정하는 방법이고, 일괄처리 방식은 획득된 데이터를 일정 시간 동안 축적하여 프로파일을 구성한 다음 이 프로파일을 데이터베이스와 비교하여 현재의 위치를 추정하는 방식이다.
- 본 학부논문 주제에서는 비교적 구현이 쉬운 일괄처리 방식 지형참조항법을 수행하도록 한다. 기초 항법 방정식의 습득을 통해 순수항법을 수행하고 이를 바탕으로 측정치 프로파일과 데이터베이스를 매칭시키는 일괄처리 방식 지형참조항법 시뮬레이션을 수행하여 지형참조항법에 대한 이해 및 새로운 매칭 알고리즘 개발을 목표로 한다.

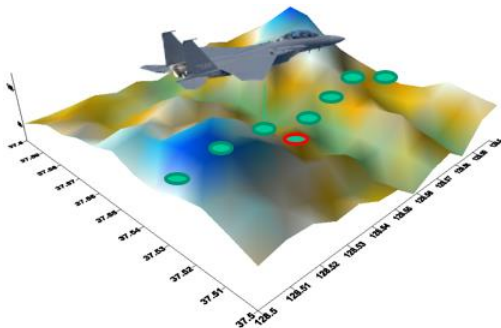


Fig. 5 지형정보기반 비행 개념도

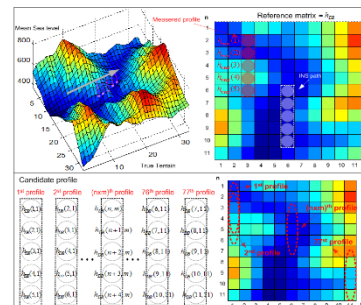


Fig.6 일괄처리 방식 지형정보기반 비행

담당교요: 박정민 (bjungmin@snu.ac.kr)

8-4. 스마트폰을 이용한 자세측정 모듈 설계

- 관성센서는 특별한 외부 기준점 없이 자체적으로 가속도와 각속도를 측정함으로써 물체의 위치와 자세를 추정하기 위한 센서이다. 전통적인 관성센서의 경우 구성이 복잡하고 크기가 클 뿐만 아니라 가격이 매우 비싸서 항공기나 유도미사일 같은 특수한 경우에만 사용되어 왔기 때문에 이를 상용화 및 보편화시키기 위해서는 보다 저렴하면서도 간편한 센서의 개발이 진행되어 왔다.

- MEMS 기술이 발달하면서 단일칩 형태의 관성센서를 매우 저렴한 가격으로 생산하는 것이 가능해졌고 이를 활용한 스마트 기기와 같은 다양한 제품과 어플리케이션이 개발되고 있다. 특히 스마트폰의 발달과 더불어 가상현실(VR, Virtual Reality) 및 증강현실(AR, Augmented Reality)에 대한 관심이 증가함에 따라 스마트폰에 내장된 저가형 관성센서를 이용한 자세 추정에 대한 연구가 활발하게 진행되고 있다. 자세추정에 사용되는 관성센서는 가속도센서, 지자기 센서와 자이로가 있으며 각각 가속도, 지구 자기장, 각속도를 측정한다. 이 때 자이로 측정치는 적분하여 자세를 계산하는데 그 값이 시간이 지남에 따라 오차가 누적되어 발산하는 특성이 있다. 따라서 상보 필터나 칼만필터의 측정치로 가속도 센서와 지자기 센서 측정치를 사용하여 자세 오차를 보정한다.

- 본 연구에서는 위에서 언급한 MEMS 센서들을 사용하여 일반 사용자에게도 제공이 가능한 저가형 자세측정 모듈을 개발한다. 자세추정을 위한 알고리즘으로는 상보필터와 칼만필터를 사용하여 각각의 성능과 특성을 스마트폰에 내장된 센서를 이용하여 확인한다. 또한 현재 시판중인 다른 저가형 자세측정 모듈과의 성능을 비교하고 모듈 제품의 응용 방안에 대한 조사를 진행한다.

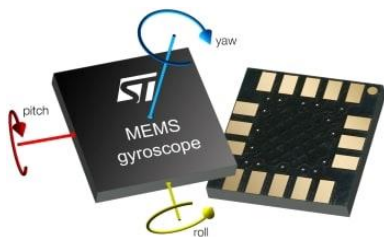


Fig. 7 MEMS 자이로스코프



Fig. 8 응용분야: Samsung GearVR

8-5. 보행자의 실시간 보행항법 시스템을 위한 보폭추정 알고리즘 설계

- MEMS형 관성센서 기반의 PDR(Pedestrian Dead Reckoning)은 일반적으로 보행자는 걸음을 통하여 위치가 변화한다는 가정하에 개발된 추측항법시스템이다. 이러한 PDR 시스템은 위치기반 서비스(LBS, Location Based Service)의 기본이 되는 연구주제이다. PDR의 기본 원리는 사람의 걸음 정보를 바탕으로 초기 위치로부터 진행방향에 따라 이동거리를 추정하여 현재의 위치를 구하는 추측항법(DR, Dead Reckoning)이다. 따라서 PDR은 걸음 검출 기법, 보폭 추정 기법, 진행 방향 추정 기법으로 구성된다. 즉, 보행자의 위치를 구하기 위하여 보행자의 걸음을 검출하고 걸음과 걸음 사이의 보폭을 추정하여 이동 거리를 결정한다. 또한 자자기 센서나 자이로 등을 이용하여 보행자의 진행 방향을 추정한다.

- 본 연구에서는 센서 모듈을 다양한 신체 부위에 장착 후 관성 센서 신호를 받아 보폭을 추정한다. 먼저 걸음 검출을 통해 보행자의 걸음을 검출하고 걸음과 걸음 사이의 보폭을 추정하게 되는데 센서의 장착 위치에 따른 다양한 보폭 추정 방법에 대한 연구를 수행한다.

- 보행 항법 정확도를 높이기 위해서는 전체 이동거리 오차를 줄여야 하며 정확한 보폭 추정 알고리즘이 필요하다. 장착 위치에 따라 사용자에게 따라 보폭 추정 성능은 크게 달라지며 보행 동작에 따라서도 보폭 추정 정확도가 크게 달라진다. 따라서 본 연구에서는 장착 위치 및 다양한 보행 동작에 대한 실험 및 분석을 통해 다양한 환경에서 사용 가능한 보폭추정 알고리즘에 대한 연구를 진행한다.

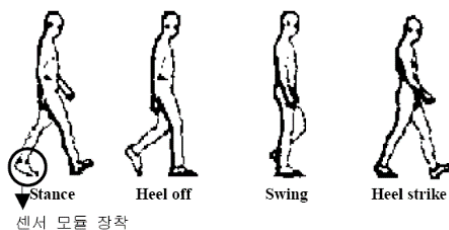


Fig. 9 보행 단계 분석

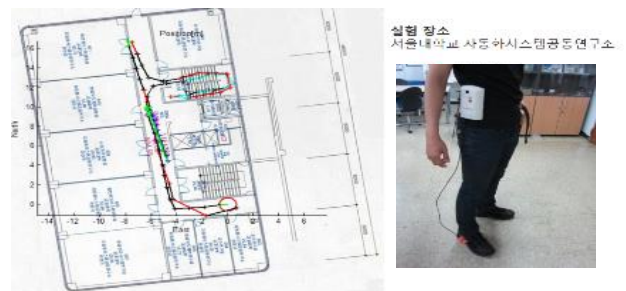


Fig. 10 실내 보행 항법 시스템

8-6. 도심을 비행하는 멀티로터를 위한 3D 지리정보 기반 항법

- 최근 들어 구글과 아마존 등 글로벌 IT기업들이 무인항공기를 상업적 용도로 활용하기 위해 연구개발을 진행하면서 무인항공기 시스템 관련 연구가 활발하게 진행되고 있다. 많은 무인항공기 종류 중에서도 특히 멀티로터 형상의 무인항공기 개발이 주를 이루고 있다. 상용화된 멀티로터의 대다수가 GPS를 이용해 위치해를 얻어 항법을 수행하고 있다. GPS는 작은 수신기만으로 10m 이내의 정확도를 갖는 위치해를 얻을 수 있다는 장점이 있는 반면, 지상 2만 km 위성으로부터 온 미약신호를 이용하기 때문에 건물 등이 밀집한 도심 지역에서는 위치해 결정이 불가능하거나, 오차가 커질 수 있다.

- 본 연구는 GPS 음영 발생 예상지역인 도심 지역에서 라이다(LiDAR) 센서와 3D 지리정보 데이터베이스 매칭을 통한 항법 알고리즘 개발을 목표로 한다. 나아가 관성항법시스템을 결합해 융복합 항법 알고리즘으로 확장한다. 라이다 센서는 레이저를 이용한 센서로 각 방향에 대한 거리 정보를 얻을 수 있다. 이 같은 라이다 센서를 이용해 항체 주변의 건물 형태를 얻어내고, 얻어낸 데이터를 적절히 처리하여 지리정보 데이터베이스의 건물 형태와 매칭을 한다. 이때 매칭을 위해 설계된 지표를 바탕으로 오차가 최소화 되는 지점을 항법해로도출한다. 이와 관련한 기존 연구가 부족하기 때문에 지형정보 기반 항법에서 활용된 기법들과 SLAM 연구에서 활용된 알고리즘 등을 응용한다.

- 지형정보 기반 항법의 일괄처리방식 알고리즘은 현재 위치에 대한 다양한 후보 위치를 선정한 후 지형정보 데이터베이스에서 후보 위치에 해당하는 측정치 후보군을 만들어 실제 측정치 데이터와 비교를 통해 위치를 결정한다. 후보군과의 매칭 정도를 나타내는 지표로는 평균 절대 편차, 평균 제곱 편차 등을 이용한다. 본 연구에서도 이 같은 알고리즘을 응용하여 후보군 생성 및 후보군과의 대조 형태의 기법을 응용한다.

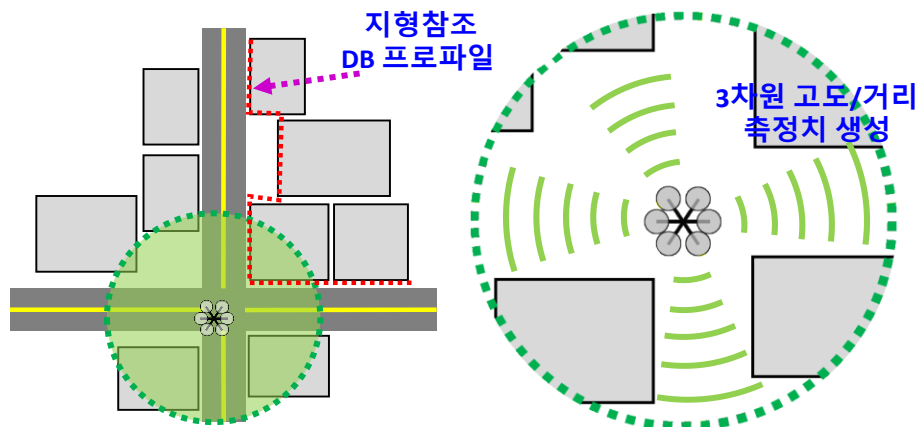


Fig. 11 연구 개요도

담당조교: 최영권 (veritasbbo@snu.ac.kr)